YK400XR

標準仕様：小型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 3kg

注文型式

YK400XR		150			RCX340-4							
ロボット本体	原点復帰方法	Z軸ストローク	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	S：センサー仕様 T：突当て仕様		無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								4：4個 3：3個 2：2個 1：1個 0：0個

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	225	175	150	—
	回転範囲(°)	±132	±150	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	100	100	100
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ベルト減速
	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm) (R：°)		±0.01		±0.01	±0.01
最高速度(XYZ：m/sec) (R：°/sec)		6		1.1	2600
最大可搬質量(kg)		3（標準仕様）、2（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 (sec)		0.45			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm^2)		0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)		17			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 実際の使用環境での慣性モーメントを入力して頂く必要があります。
※4. オプション仕様(ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は2kgとなります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/